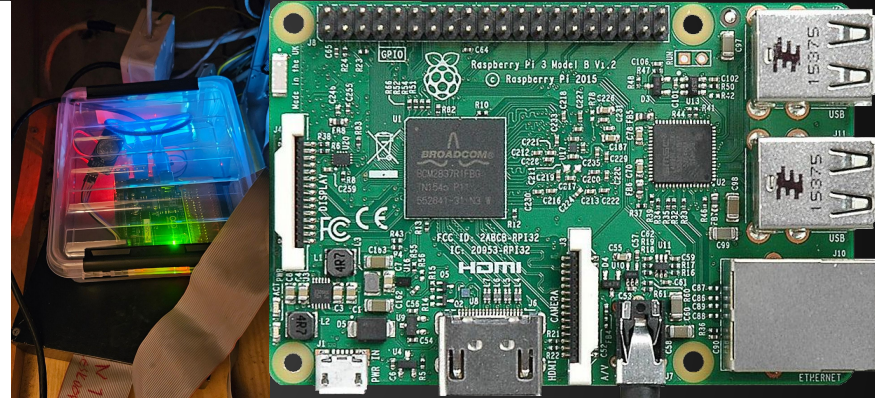


Rihlaperän uusi tietokoneohjaus



Arto Oksanen
Jyväskylän Sirius ry

Rihlaperän tähtitorni

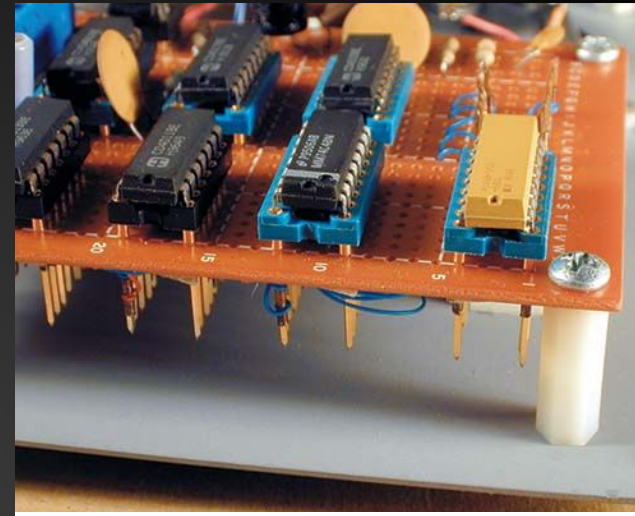
- Sijaitsee Jyväskylässä Rihlaperän kaupunginosassa lähellä Kyllön terveyskeskusta
- Moderni harrastajaobservatorio
- Tietokoneohjattu kaukoputki ja kapeakaistasuotimet mahdollistavat kuitenkin himmeidenkin kohteiden löytämisen valosaasteiselta kaupungintaivaalta
- Linssikaukoputket sopivat erinomaisesti Auringon, Kuun ja planeettojen tarkkailuun





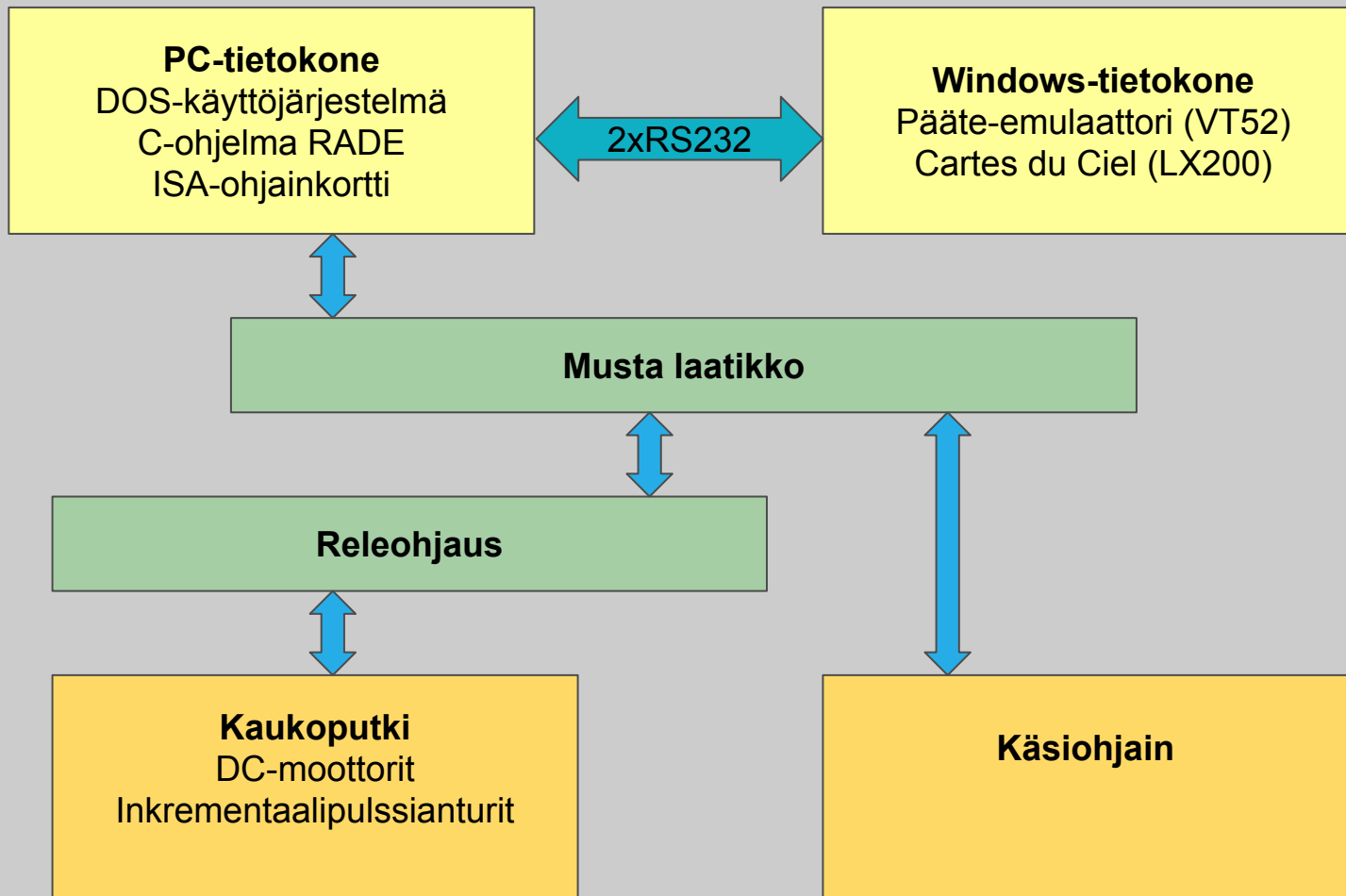
Historiaa

- Tähtitorni rakennettiin 1963
- Koordinaattori 1.0 (1980)
 - moottoriohjaus + pulssianturit
 - TTL-logiikkapiirit + 7-segmenttinäyttö
 - koordinaattiajot
 - vaikeakäyttöinen käsiohjain
- VIC-20 (1985)
 - ohjasi koordinaattoria
 - korvasi käsiohjaimen
 - kohdeluettelo "Kaila"
- IBM PC (1991)
 - c-kielinen rade-ohjelma
 - 8255 I/O-kortti (laskurit+digital-io)
 - VT52 pääte (Nokia Data VDU 220)
 - LX200-emulointi
 - SAC-kohdeluettelo + planeetat + Kuu + Aurinko
 - "Mikko"-black box (pulssit+releohjaus)
 - yksinkertainen käsiohjain (suunta+nopeus)





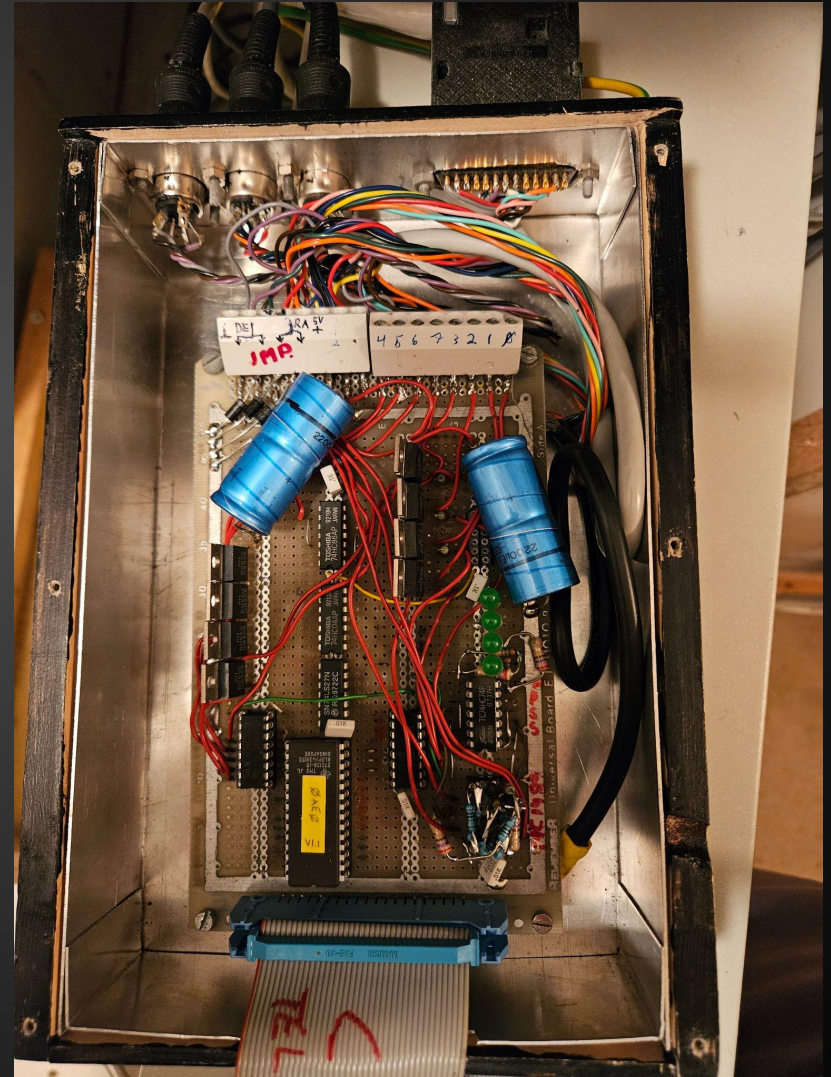
Vanha (PC) ohjauslaitteisto (-2025)



Musta laatikko “Mikko”

Yhdistää
tietokoneohjauksen ja
käsiohjaimen
kaukoputken
pulssiantureihin ja
rele-ohjauksiin.

Tietokoneliitäntä
40-napaisella
lattakaapelilla.



C-ohjelma RADE (rade.c)

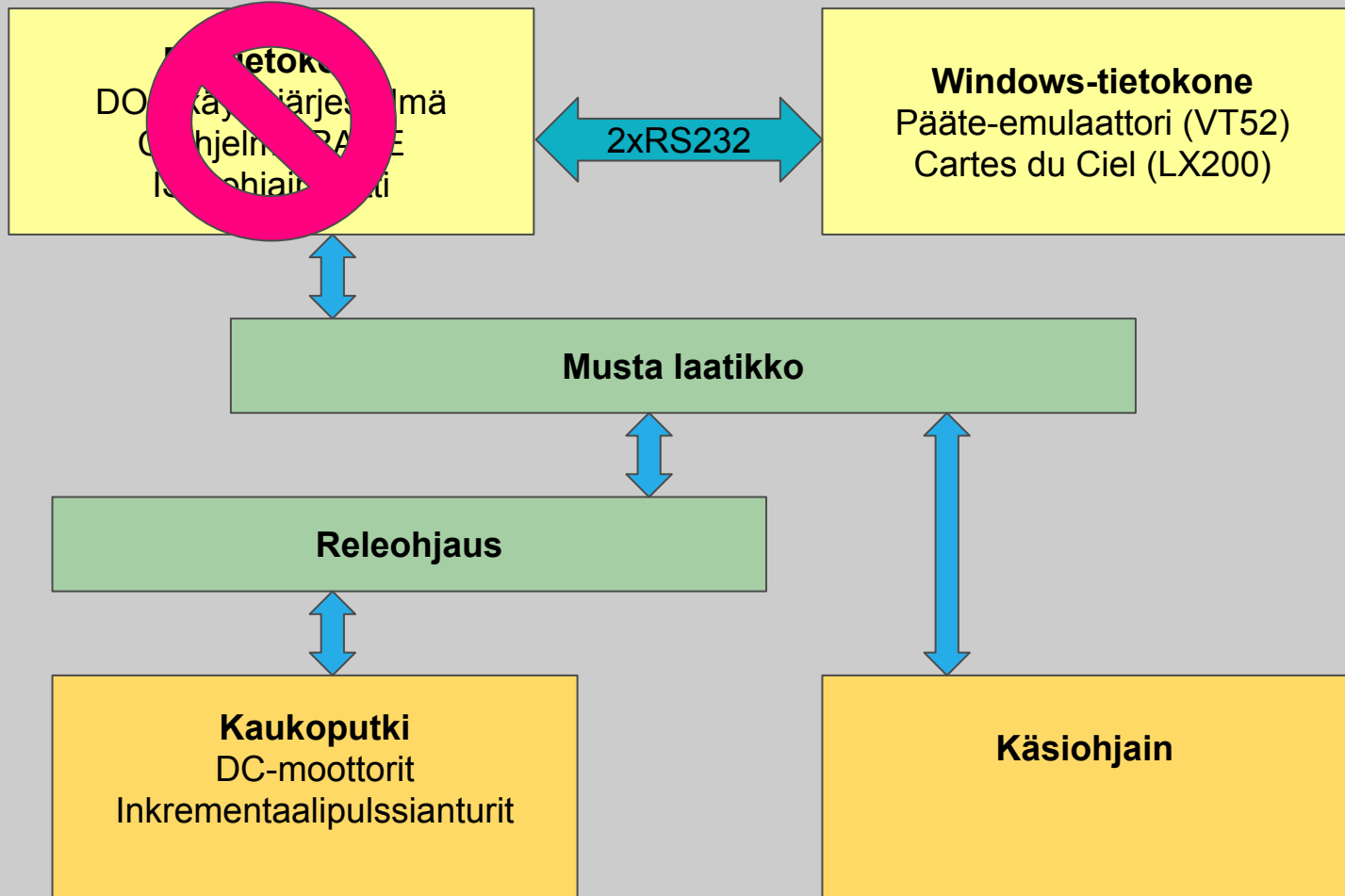
```
624 int delta;
625 char comet[80];
626 char str2[80];
627
628 str1=omat(str);
629 ptr=compress(str1);
630 while(*ptr==' ') ptr++;
631 if(!strnicmp(ptr,"kuu",3))
632 {
633     printrs(3,10,red,blue,"Odota - laskenta k,,ynniss,,!           ");
634     system("aamoon");
635     printrs(3,10,red,blue,"                               ");
636     aamoon=fopen("aamoon.dat","r");
637     if(aamoon!=NULL)
638     {
639         fscanf(aamoon,"%*[^à]*4c%d%*c%d%*c%f%*[^+-]%c%d%*c%d%*c%d",&rh,&rm,&rsd,&ds
640         *ra=rh+rm/60.0+rsd/3600.0;
641         *de=dd+dm/60.0+dss/3600.0;
642         if(ds=='-') *de=-*de;
643         tiedot(str1,*ra,*de,-11);
644         rivi=14;
645         rewind(aamoon);
646         do
647         {
648             if(fscanf(aamoon,"%[^\\n]*c",text2) != EOF)
649                 printrs(4,rivi,yellow,blue,text2);
650             rivi++;
651         }
652         while(rivi<22);
653         fclose(aamoon);
```

newint.exe Reverse engineering

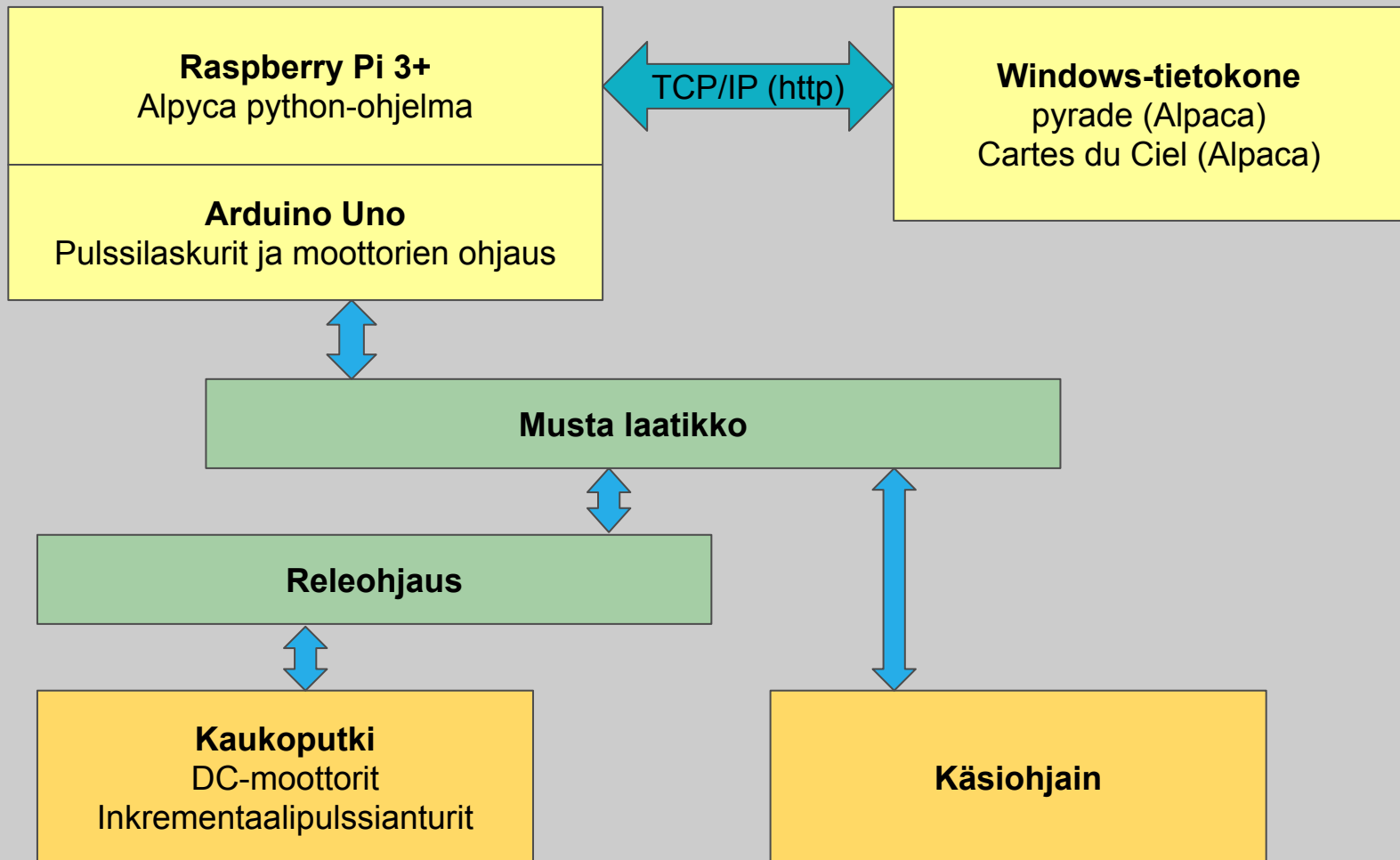
```
00a6  clc
      add [000c],bx
      adc [000e],+00
00b0  mov al,00
      mov dx,01bb ; counter control register
      out dx,al
      mov dx,01b8 ; counter0
      in al,dx
      mov bl,al
      in al,dx
      mov bh,al
      mov [0018],bx ; viimeksi luettu counter0 arvo

      mov ax,bx
      mov bx,[0014] ; edellinen lukema ?
      sub bx,[0018] ; uusi lukema
      jz 00f2 ; ei muutosta?
      mov [0014],ax ; tallennetaan edellinen lukema
```

Uusi ohjauslaitteisto

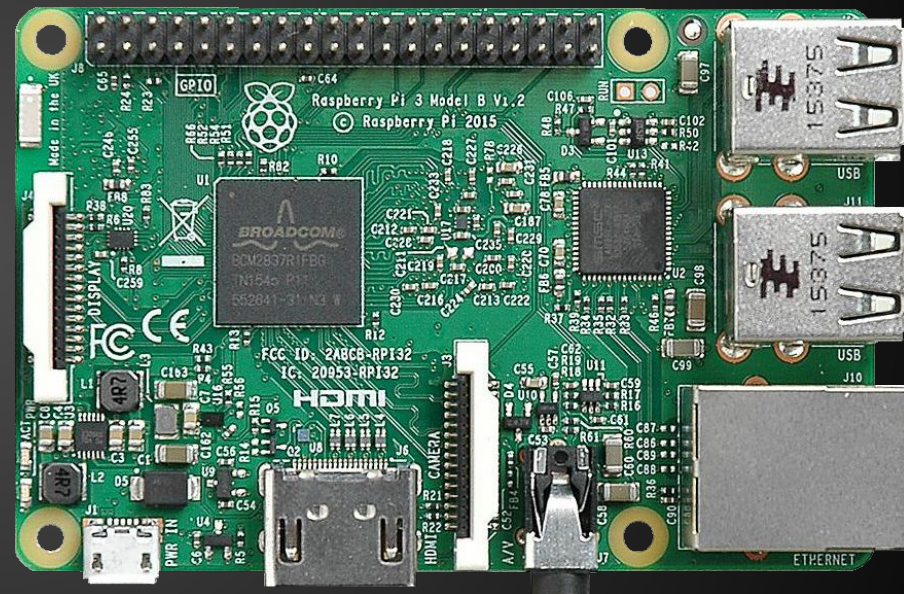


Uusi ohjauslaitteisto



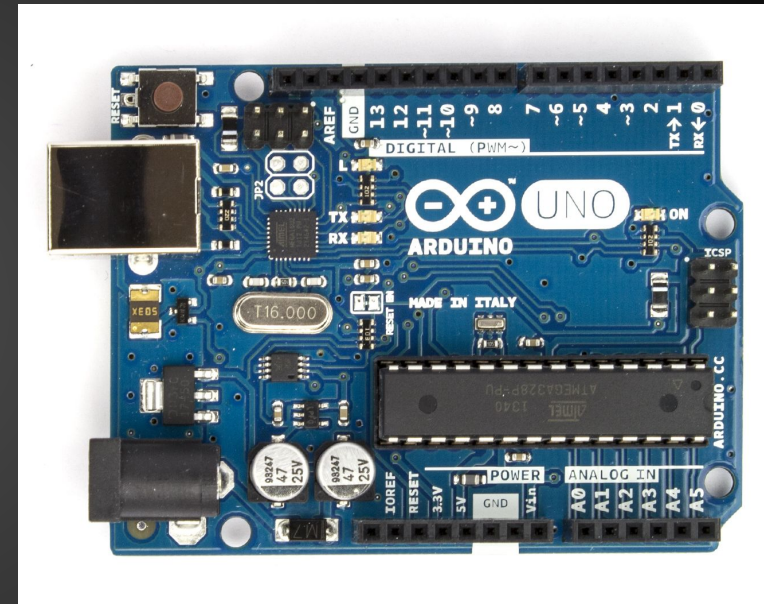
Raspberry Pi 3 B+

- Yhden kortin tietokone
- Linux-käyttöjärjestelmä
- 1.2GHz quad-core ARM Cortex-A53 CPU
- 1GB RAM
- 802.11n wireless LAN
- neljä USB 2.0 porttia
- 10/100 Ethernet portti
- 85 x 56 mm
- 40 eur

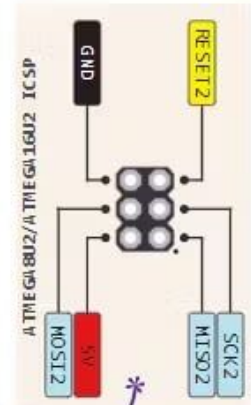
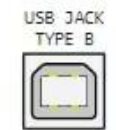
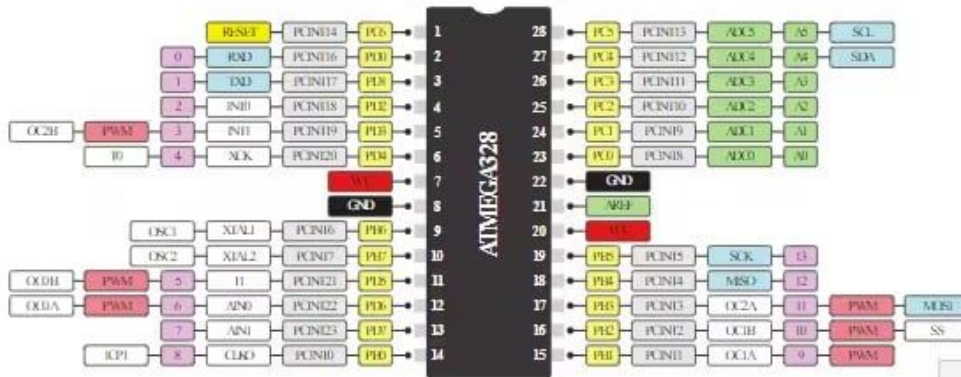


Arduino Uno rev 3

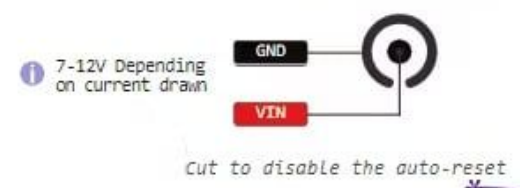
- Mikrokontrolleri-kortti
- ATmega328P (8-bit AVR)
- 16 MHz
- Flash memory: 32 KB
- Digital I/O Pins: 14
- Analog Input Pins: 6
- USB2.0 (serial emulation)
- Koko: 68.6 mm x 53.4 mm
- 15 EUR



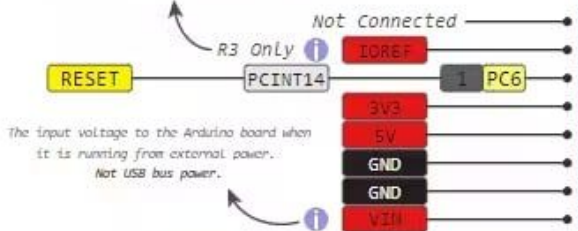
THE DEFINITIVE
ARDUINO UNO
 PINOUT DIAGRAM



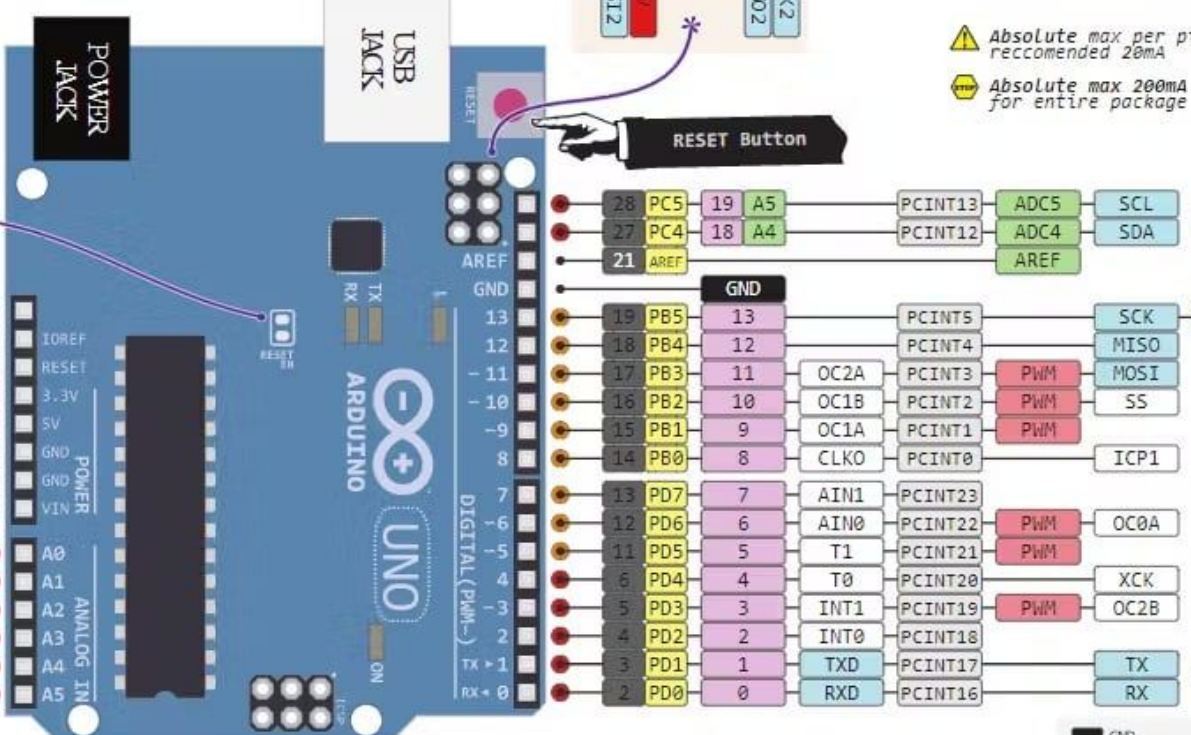
- ⚠ Absolute max per pin 40mA recommended 20mA
- ⚡ Absolute max 200mA for entire package



This provides a logic reference voltage for shields that use it. It is connected to the 5V bus.



The input voltage to the Arduino board when it is running from external power. Not USB bus power.

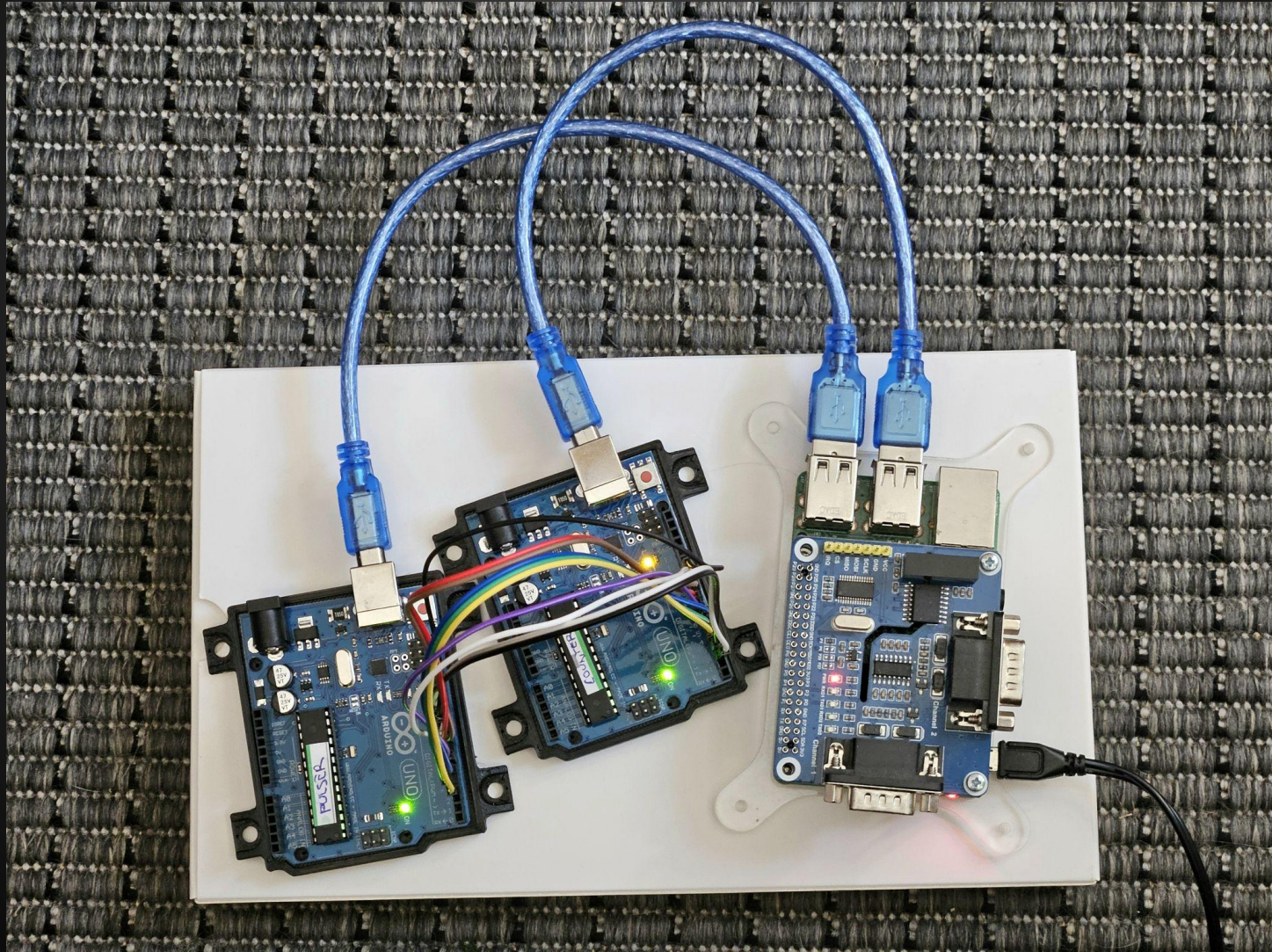


Connected to the ATmega and used for USB program and communicating with it

- GND
- Power
- Control
- Physical Pin
- Port Pin
- Pin Function
- Digital Pin
- Analog Related Pin
- PWM Pin
- Serial Pin
- IDE
- Source Total 150mA

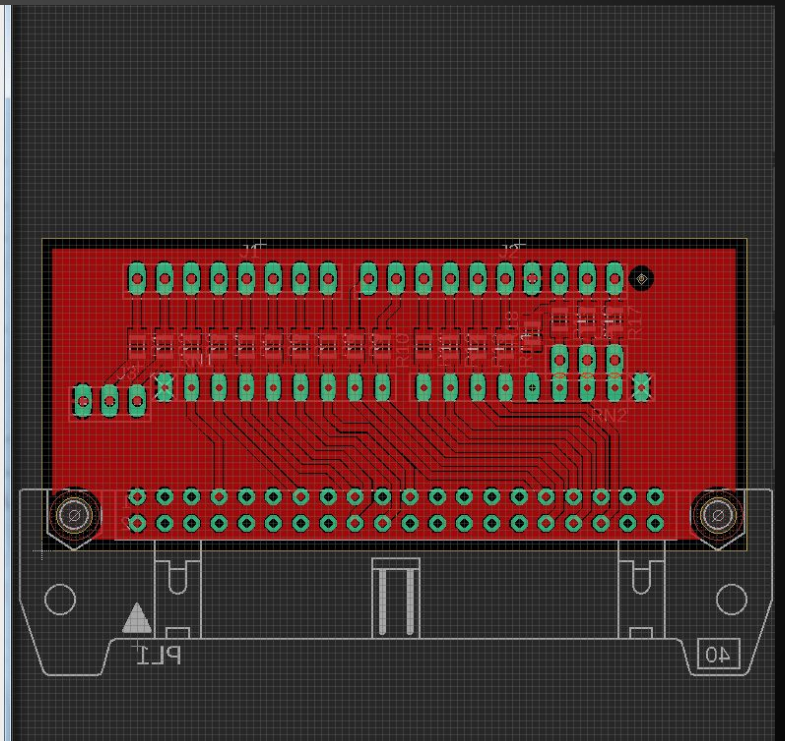
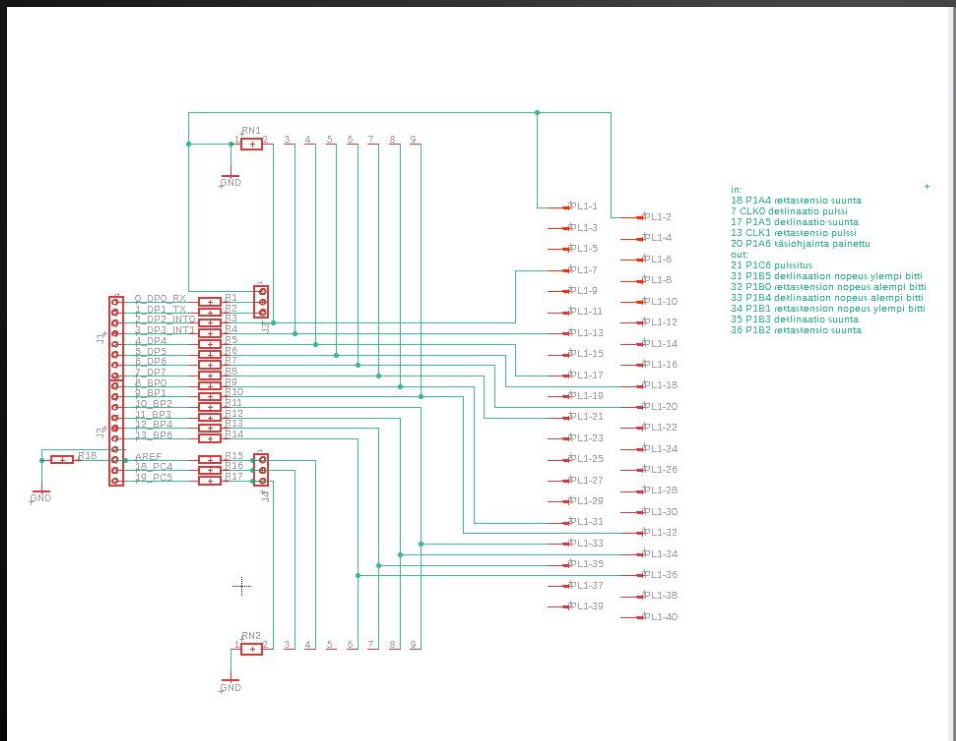


Kehitysympäristö



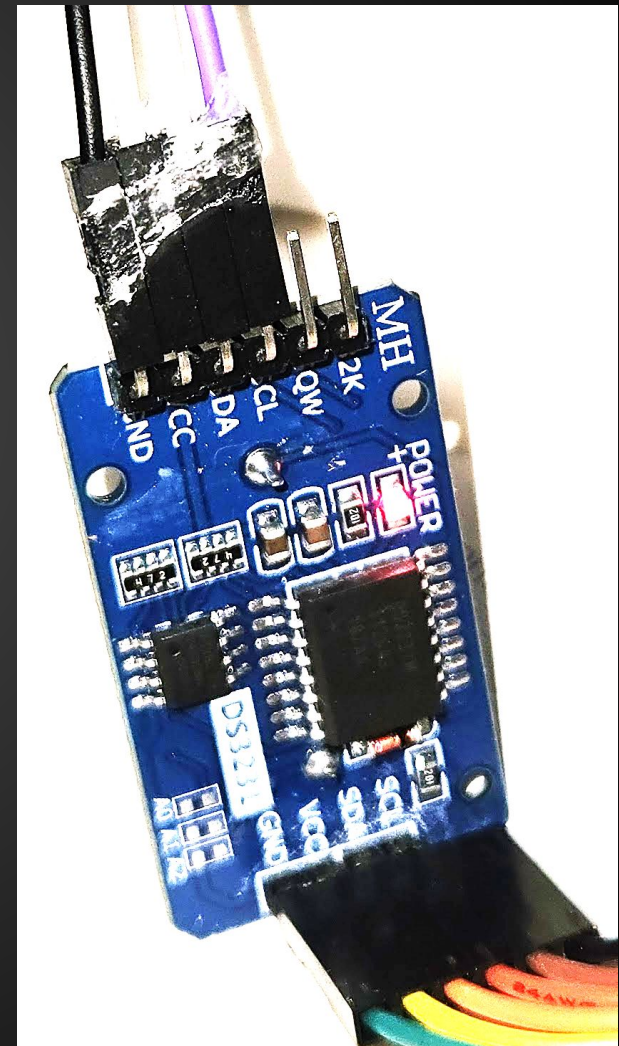
Piirilevy

40-napaisen lattakaabelin kytkentä Arduinoon



Reaaliaikakello DS3231 AT24C32 IIC

- Raspberryssä ei ole reaaliaikakelloa vaan se hakee kellonajan internetistä
- Rihlaperässä ei ole kuitenkaan verkkoyhteyttä
- Ratkaisuna paristovarmennettu kellomoduuli Raspberryyn
- Tarkkuus: 0–40 °C lämpötilassa ± 2 ppm (noin 1 minuutin virhe vuodessa)
- Hinta 4 EUR

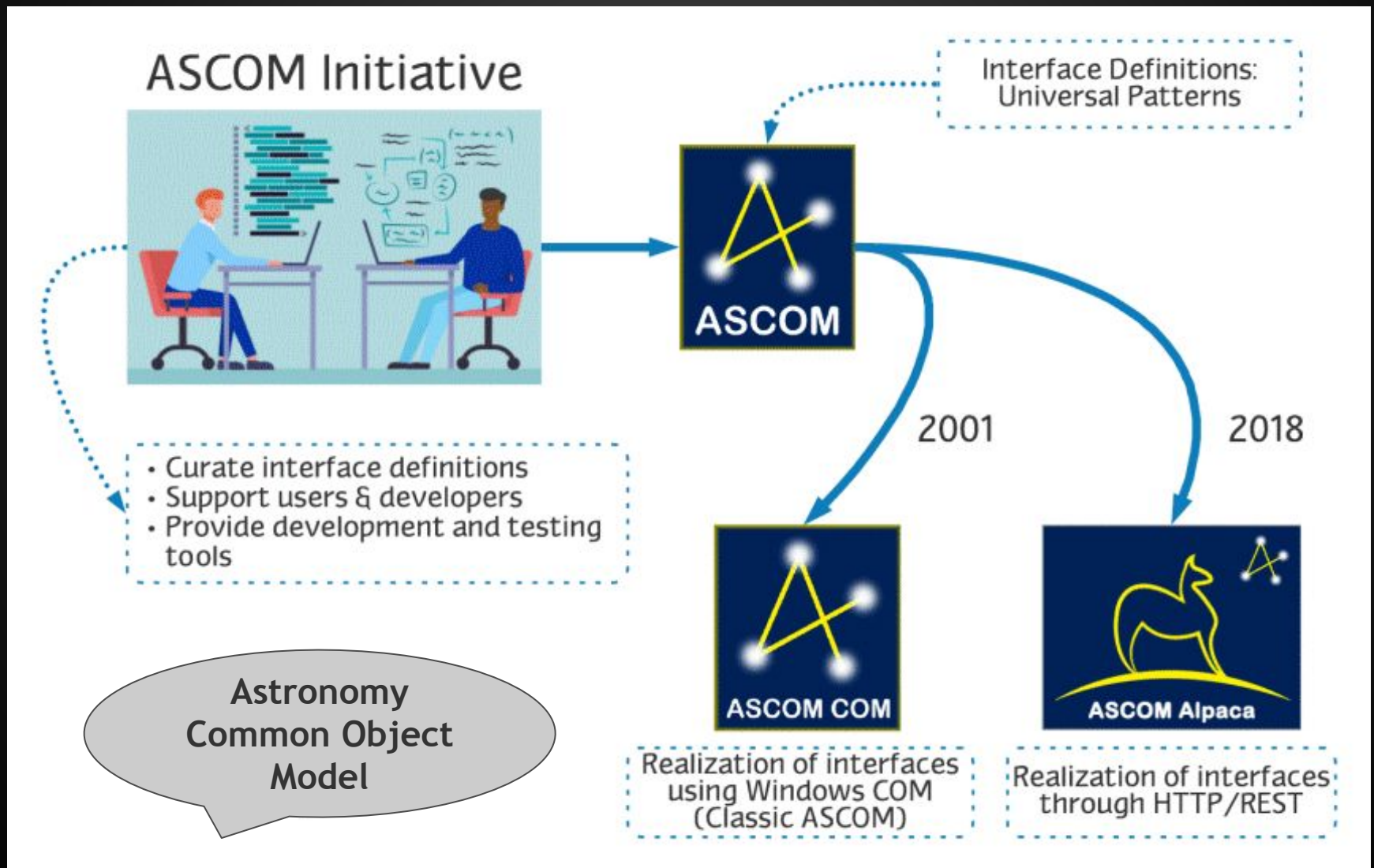


Uusi laitteisto asennettuna

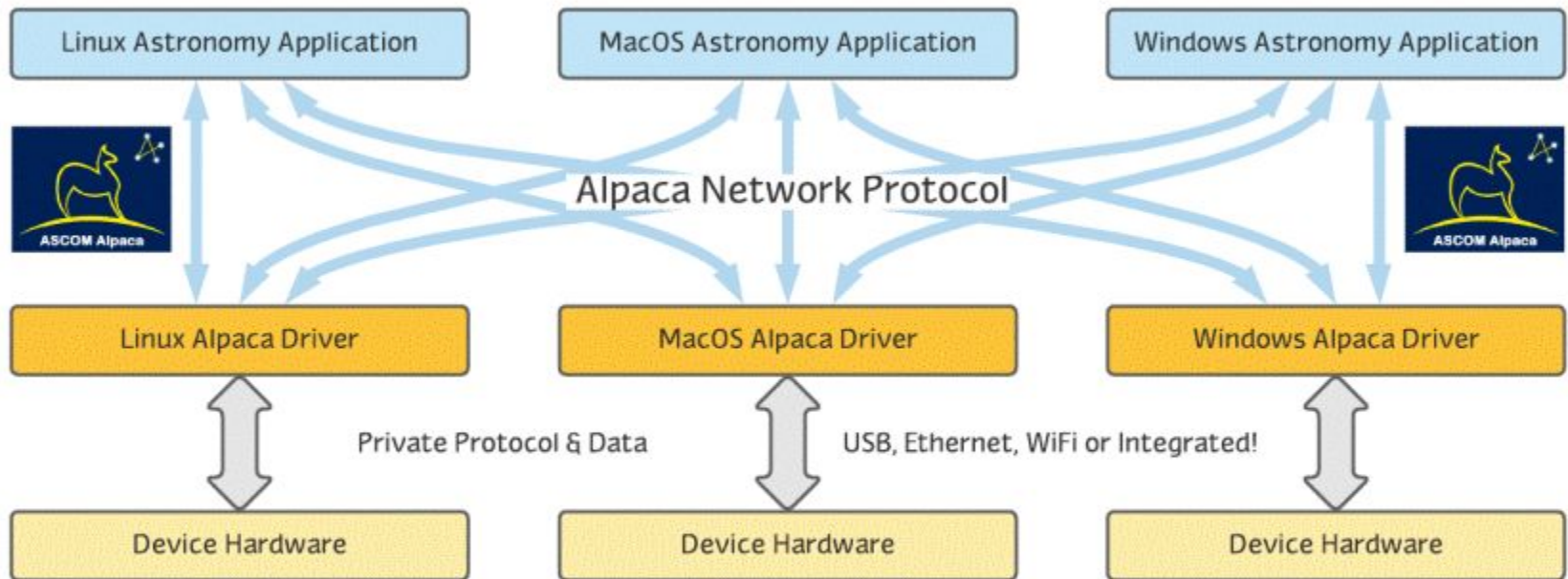
- Uusi laitteisto on ollut asennettuna syyskuun alkupäivistä alkaen
- Vanha DOS tietokone ei enää käynnisty
- Pienen alkusäädön jälkeen laitteisto toimii nyt ongelmitta



ASCOM Alpaca (<https://ascom-standards.org/>)



Alustariippumattomuus



A full description of this member's behaviour is provided here: [RightAscension](#)

Parameters

Name	Description
device_number * <i>required</i> <code>integer(\$uint32)</code> <i>(path)</i>	Zero based device number as set on the server (0 to 4294967295) <input type="text" value="0"/>
ClientID <code>integer(\$uint32)</code> <i>(query)</i>	Client's unique ID. (1 to 4294967295). The client should choose a value at start-up, e.g. a random value between 1 and 65535, and send this on every transaction to associate entries in device logs with this particular client. Zero is a reserved value that clients should not use. <input type="text" value="123"/> <i>minimum: 1</i>
ClientTransactionID <code>integer(\$uint32)</code> <i>(query)</i>	Client's transaction ID. (1 to 4294967295). The client should start this count at 1 and increment by one on each successive transaction. This will aid associating entries in device logs with corresponding entries in client side logs. Zero is a reserved value that clients should not use. <input type="text" value="1234"/> <i>minimum: 1</i>

Code

200 Transaction complete or exception.

Media type

[Controls Accept header.](#)

[Example Value](#) | [Schema](#)

^ Collapse all **object**

ClientTransactionID ^ Collapse all ≥ 1 uint32	Client's transaction ID (1 to 4294967295), as supplied by the client in the command request. Zero indicates that a valid value was not supplied.
ServerTransactionID ^ Collapse all ≥ 1 uint32	Server's transaction ID (1 to 4294967295), must be unique for each client transaction so that log messages on the client can be associated with logs on the device. The server should start this count at 1 and increment by one on each successive transaction. Zero indicates that a valid value was not supplied.
ErrorNumber ^ Collapse all int32	Zero for a successful transaction, or a non-zero integer (0x400 to 0xFFFF) if the device encountered an issue.
One of ^ Collapse all	
#0 Success ^ Collapse all	Successful transaction.
Const 0	
#1 Error ^ Collapse all [1024, 4095]	Error encountered. Devices must use ASCOM reserved error numbers whenever appropriate so that clients can take informed actions. E.g. returning 0x401 (1025) to indicate that an invalid value was received (see Alpaca API definition and developer documentation for further information).
ErrorMessage ^ Collapse all string	Empty string for a successful transaction, or a message describing the issue that was encountered. If an error message is returned, a non zero error number must also be returned.
Value ^ Collapse all [0, 23.999999999]	Right Ascension coordinate (0.0 to 23.99999999 hours)

Rihlaperä telescope driver

- Raspberrysssä palveluna pyörivä ohjelma
- Toteuttaa Alpacan telescope-rajapinnan
- Pohjana Githubin `ASCOMInitiative/AlpycaDevice`
- `telescope.py` - Alpaca API responders for Telescope
- `rade.py` - keskustelelee Arduinin kanssa ja laskee mm. kaukoputken rektaskension ja deklinaation pulssiantureiden pulsseista

IP-osoite	192.168.8.2
Portti	5555
Device number	0
URL	http://192.168.8.2:5555/api/v1/telescope/0/

Pyrade

- Python käyttöliittymä -ohjelma
- Sama toiminnallisuus kuin vanhassa DOS RADEssa
- Keskustelee kaukoputken kanssa ASCOM Alpaca -rajapinnan kautta

rade.py

Sirius koordinaattori v3.0

Jyväskylän Sirius ry 2025

Rekt	Dekl	Atsim	Kor
08 29 22	-27 41	180.0	-0.0

normaaliaika:	26.09.2025 09:26:13
UT:	26.09.2025 06:26:13
tähtiaika:	08:30:25
Jul.pvm:	2460944.76821
epookki:	2000.0

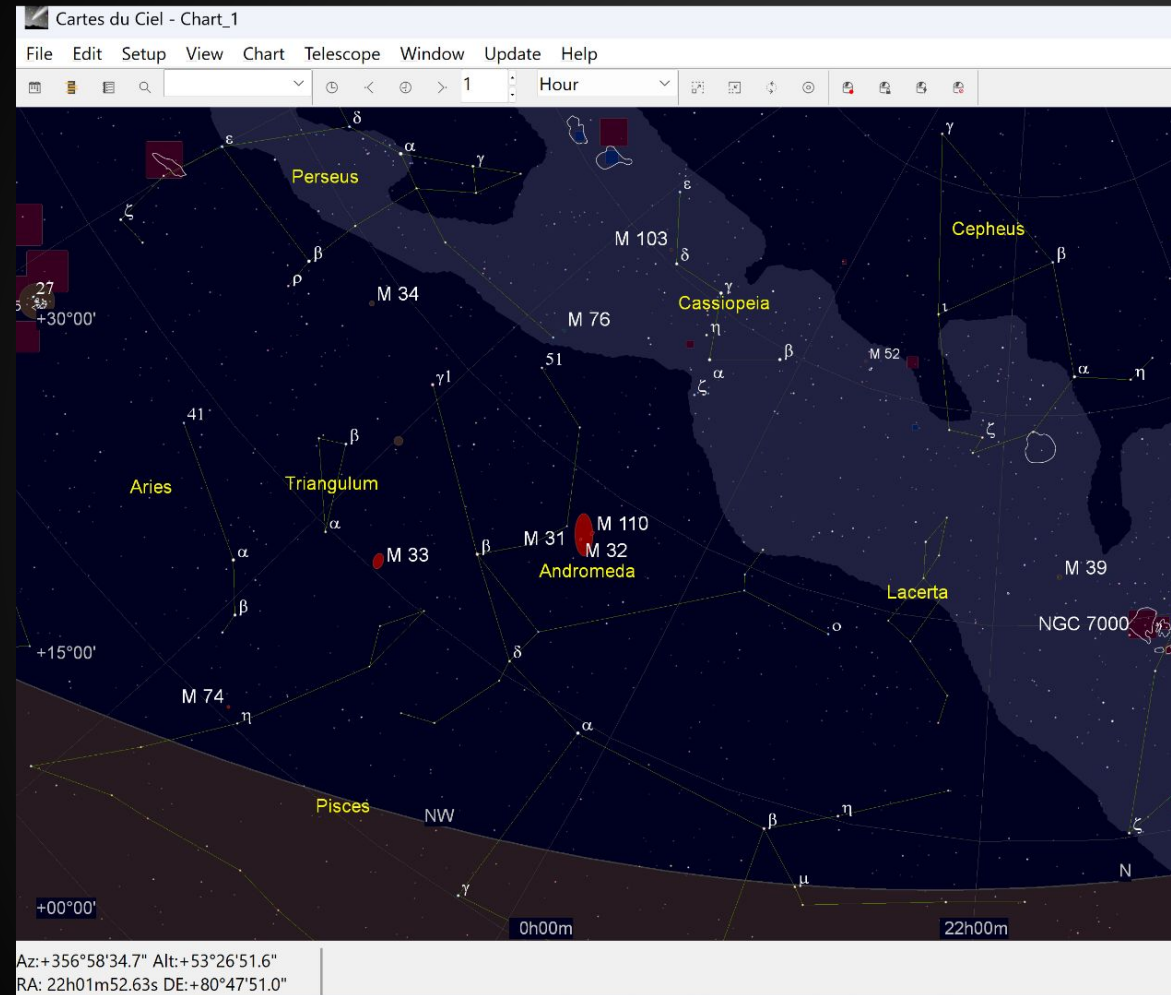
KOMENTO

0

0

Cartes du Ciel

- Ilmainen tähtikarttaohjelma
- Tukee ASCOM/Alpaca rajapintaa
- Yhdistettynä kaukoputkeen:
 - näyttää kaukoputken suunnan
 - voi kääntää kaukoputken kohteisiin
 - voi synkronoida koordinaatit



ASCOM telescope i... - □ ×

ASCOM Local ASCOM Alpaca

Protocol Remote host or IP address
http: 192.168.8.2

IP Port Remote device number
5555 Telescope/ 0

User name Password

Observatory

Latitude Longitude Altitude
+62°30'00" +25°00'00" 100.0

Set to telescope Get from telescope

Set Time

RA DEC
AZ ALT

Abort Slow Sidereal x 1

Park Tracking

Connect Disconnect Hide

Help

Oma ohjausohjelma

Voi käyttää myös omaa laitetta ja mitä hyvänsä ohjelmaa, joka tukee Alpaca -rajapintaa

IP-osoite	192.168.8.2
Portti	5555
Device number	0
URL	http://192.168.8.2:5555/api/v1/telescope/0/

WiFi-verkon tunnukset ovat:

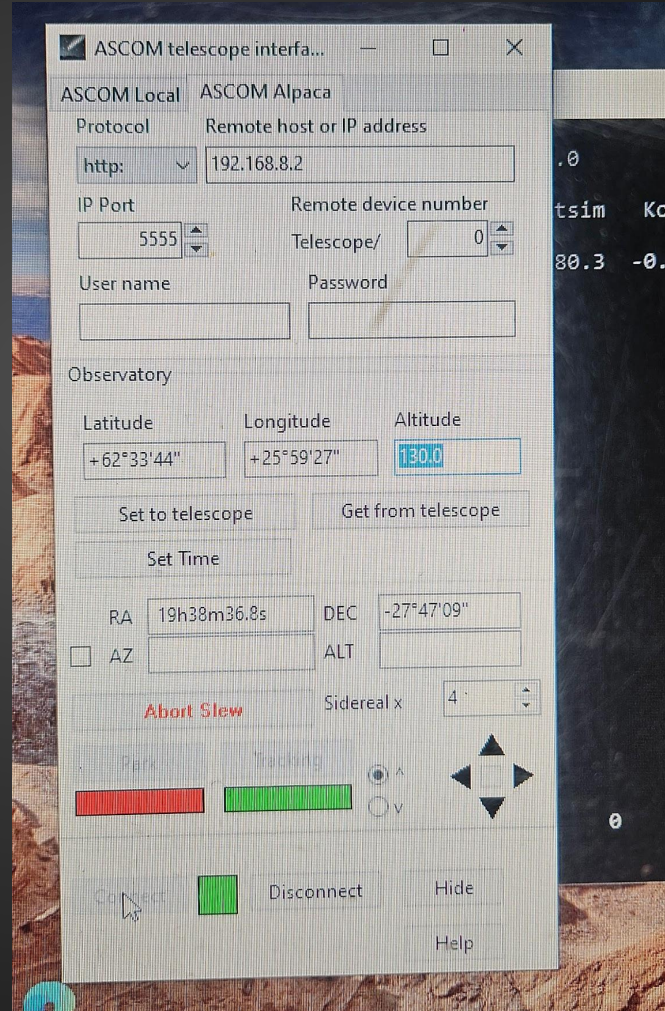
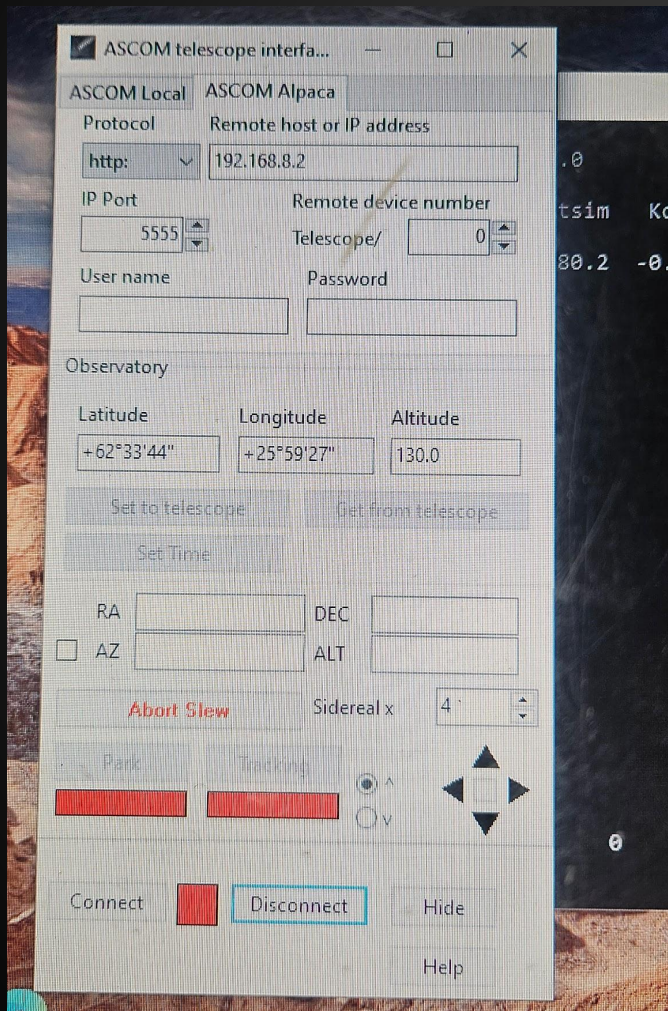
SSID	Rihlaperä
Salasana	<u>sirius123</u>

Tietokone kaukoputkitilassa

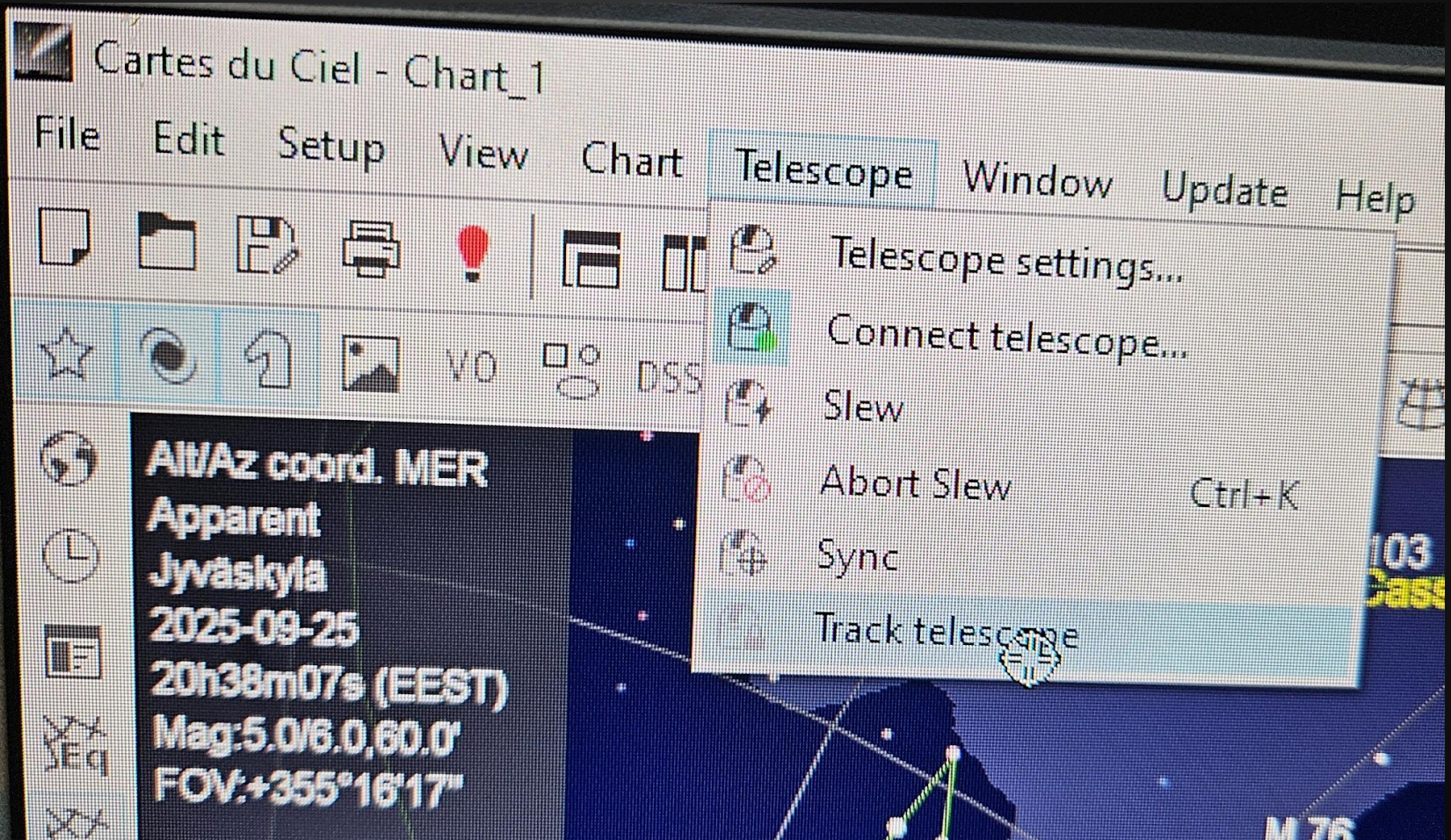
The screenshot shows a Windows desktop with a landscape background. In the foreground, there are two windows:

- ASCOM telescope interface...**: A configuration window with fields for Protocol (http), IP Port (5555), User name, Observatory (pyrade), and Latitude (+62°33'44").
- pyrade**: A terminal window displaying the following text:
Sirius koordinaattori v3.0 yväskylän Sirius ry 2025
Rekt Dekl Atsim Kor normaaliaika: 25.09.2025 20:36:22
19 36 47 -27 50 180.0 -0.0 UT: 25.09.2025 17:36:22
tähtiaika: 19:38:27
Jul.pvm: 2460944.23359
epookki: 2000.0
KOMENTO

Kaukoputken yhdistäminen



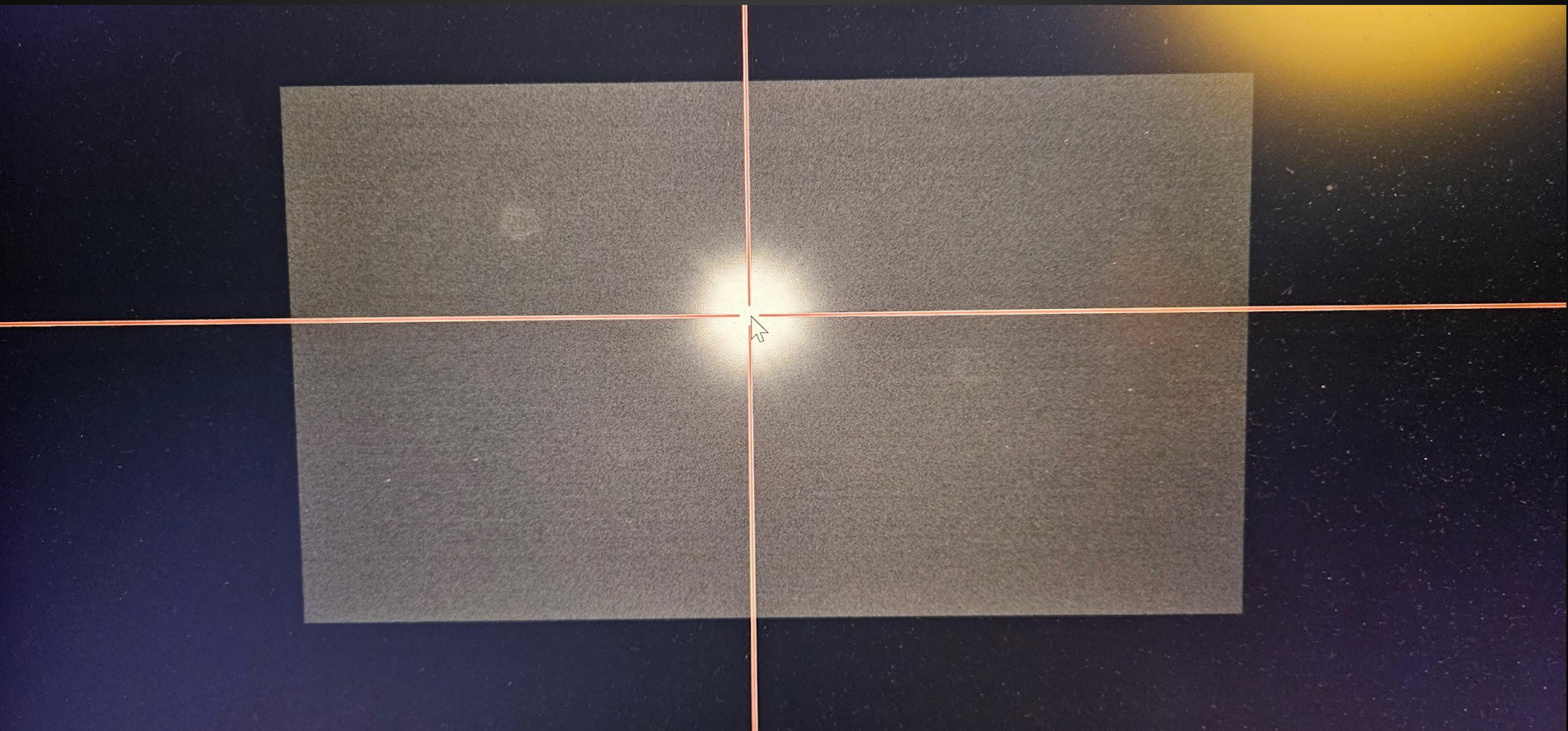
Kartta kaukoputken suuntaan



Tähtikartta



Kuva CCD-kameralla



KYSYMYKSIÄ?



Arto Oksanen

puh: 040-5659438

arto.oksanen@jkl Sirius.fi

<http://www.ursa.fi/sirius>